# PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日 Date of Application:

2002年11月20日

出 願 Application Number:

特願2002-336908

[ST. 10/C]:

[ J P 2 0 0 2 - 3 3 6 9 0 8 ]

出 願 Applicant(s):

オリンパス株式会社

2003年11月26日



特許庁長官 Commissioner, Japan Patent Office

【書類名】 特許願

【整理番号】 02P02158

【提出日】 平成14年11月20日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 A61M 31/00

【発明の名称】 ステントデリバリーシステム

【請求項の数】 2

【発明者】

【住所又は居所】 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパス光学

工業株式会社内

【氏名】 矢沼 豊

【発明者】

【住所又は居所】 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパス光学

工業株式会社内

【氏名】 村松 潤一

【特許出願人】

【識別番号】 000000376

【氏名又は名称】 オリンパス光学工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100058479

【弁理士】

【氏名又は名称】 鈴江 武彦

【電話番号】 03-3502-3181

【選任した代理人】

【識別番号】 100084618

【弁理士】

【氏名又は名称】 村松 貞男

【選任した代理人】

【識別番号】 100068814

【弁理士】

【氏名又は名称】 坪井 淳

【選任した代理人】

【識別番号】 100091351

【弁理士】

【氏名又は名称】 河野 哲

【選任した代理人】

【識別番号】 100100952

【弁理士】

【氏名又は名称】 風間 鉄也

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 011567

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 0010297

【プルーフの要否】 要

【書類名】

明細書

【発明の名称】 ステントデリバリーシステム

【特許請求の範囲】

【請求項1】 内視鏡内に挿通可能な外筒と、

この外筒の内腔に挿通され、この外筒に対して進退できるとともに、前記内視 鏡に対するその相対位置を略固定するための固定手段を有する内筒と、

この内筒に拡張可能に装填されるステントと

を具備することを特徴とするステントデリバリーシステム。

【請求項2】 内視鏡内に挿通可能な外筒と、

この外筒の内腔に進退可能に挿通された内筒と、

この内筒に拡張可能に装填されるステントと、

前記外筒が直接摺動可能に挿入され、前記内視鏡と内筒との相対位置を略固定 するための固定手段と

を具備することを特徴とするステントデリバリーシステム。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】

この発明は、自己拡張型ステントを留置するステントデリバリーシステムに関 する。

[0002]

【従来の技術】

自己拡張型のステントを体腔内に留置するためのステントデリバリーシステム に関して様々なタイプの技術がある(例えば特許文献1)。

[0003]

図8(A)(B)および図9には、一例として自己拡張型のステント60を体 腔内に留置する従来のステントデリバリーシステム110が示されている。この デリバリーシステム110には、図9に示す内視鏡80の鉗子チャンネル14内 壁に接する外筒20が設けられ、この外筒20の内部に進退可能に挿通された内 筒24が設けられている。

[0004]

そして、このデリバリーシステム110では、図9に示すように内視鏡80を操作する医師Aと、デリバリーシステム110を操作する医師Bとが鉗子チャンネル14(図8参照)に対して外筒20を抜き取る方向に移動させて内筒24の先端部に装填されたステント60を胆管内の目的位置90に留置している(図8(B)参照)。

[0005]

【特許文献1】

米国特許第6302893号明細書

[0006]

【発明が解決しようとする課題】

ステント60を拡張させるために、医師Bは外筒20を引き戻す操作を行なうが、外筒20は内視鏡の鉗子チャンネル14内壁との摩擦により、外筒20と内視鏡の相対位置は固定された状態になる。したがって、医師Bの実際の動きとしては、内筒24を外筒20に対して押し込む操作を行なっている。これより、内視鏡の先端では外筒20に対して内筒24が突き出されてしまう。ステント60と内筒24は摩擦により固定されているので、内筒24の突き出しにともない、ステント60も一緒に突き出され、ステント60は目的の位置からずれてしまう。この現象を避けるために、医師Aは医師Bの内筒24の操作に合わせて、外筒20を鉗子チャンネル14から引き戻す操作を行なう必要がある。すなわち、ステント60を目的の位置に留置するためには、医師Bの内筒24を押し込む操作と医師Aの外筒20を引き戻す操作がタイミング良く実施されなければならない。しかしながら、このように医師Aと医師Bがダイミングを合わせて操作することは、非常に難しいものであった。

[0007]

また、医師A、医師B両者の操作するタイミングがずれると、内筒24が内視鏡に対して突出したり、外筒20ごと引き戻されたりしてステント60の位置が所望の位置からずれてしまうことがあった。しかも医師A、医師B両者の操作に僅かな時間的ずれがあった場合や内筒24を押し込む長さと外筒20を引き戻す

長さに僅かなずれがあった場合でもステント60の位置ずれが生じる可能性があるため、所望の位置に正確にステント60を留置することは非常に難しい操作を必要としていた。また、一部が拡張してしまったステント60の位置を調整することは非常に困難な作業であるため、ステント60のリリース時に留置位置がずれることは問題となっていた。

## [0008]

したがって、ステント60の留置位置の位置ずれが生じ難く、より簡便な操作 で所望の位置にステント60を留置することができるステントデリバリーシステムが望まれていた。

#### [0009]

この発明は、このような課題を解決するためになされたもので、自己拡張型のステントをリリースする際にステントの位置ずれが発生し難く、簡単な操作でステントを所望の位置に留置できるように操作性の向上を図ったステントデリバリーシステムを提供することを目的としている。

## [0010]

## 【課題を解決するための手段】

上記課題を解決するために、ステントデリバリーシステムは、内視鏡内に挿通可能な外筒と、この外筒の内腔に挿通され、この外筒に対して進退できるとともに、前記内視鏡に対するその相対位置を略固定するための固定手段を有する内筒と、この内筒に拡張可能に装填されるステントとを具備することを特徴とする。

また、ステントデリバリーシステムは、内視鏡内に挿通可能な外筒と、この外筒の内腔に進退可能に挿通された内筒と、この内筒に拡張可能に装填されるステントと、前記外筒が直接摺動可能に挿入され、前記内視鏡と内筒との相対位置を略固定するための固定手段とを具備することを特徴とする。

## [0011]

#### 【発明の実施の形態】

以下、図1ないし図7を参照しながらこの発明の実施の形態について説明する

#### $[0\ 0\ 1\ 2\ ]$

(構成)

概略的には図1(A)(B)に示すように、この実施の形態にかかるステントデリバリーシステム10は、第1の層から第3の層が形成されるように3つの層の筒状部材からなる。第1の筒状部材として、図7に示すように、鉗子栓12の開口12a(図2参照)から内視鏡の鉗子チャンネル14内に挿通可能な可撓性を有する外筒20が設けられている。第2の筒状部材として、この外筒20の内部に挿通され、進退可能な可撓性を有する内筒24が設けられている。さらに、この第2の筒状部材、すなわち内筒24には、第3の筒状部材として外筒20のさらに外周に、外筒20に対して直接摺動可能で、一部が鉗子栓12から鉗子チャンネル14内に挿入される最外筒28が設けられている。

## [0013]

最外筒28は、その一部が鉗子栓12から鉗子チャンネル14内に挿入される可撓性を有する筒状部32と、この筒状部32の基端部に配設され内筒24の後述する基端部56が連結された連結部材34とからなる。この連結部材34は、例えば矩形リング状に形成されている。また、筒状部32の外周が鉗子栓12や鉗子チャンネル14の内壁と接触することによって筒状部32が鉗子栓12や鉗子チャンネル14に対して摩擦係合され、筒状部32と鉗子栓12および鉗子チャンネル14に対して略固定されるようになっている。したがって、筒状部(固定部)32は、鉗子栓12や鉗子チャンネル14に対して内筒24を固定する固定手段として機能するようになっている。

## $[0\ 0\ 1\ 4]$

外筒 2 0 の基端部には、径方向外方に向けて突出した外筒把持部(フランジ部) 4 2 が形成されている。また、外筒 2 0 の先端部およびその近傍には、内視鏡の鉗子チャンネル 1 4 内や体腔内への挿通性を向上させるように親水潤滑コートが施されていることが好適である。

#### [0015]

内筒24の内腔にはガイドワイヤ(図示せず)が挿通されるようになっており、内筒24の先端には、このガイドワイヤが挿通されるように先端が開口した略円錐形(円錐台形)の先端チップ52が配設されている。この先端チップ52に

は、内視鏡の鉗子チャンネル14内や体腔内への挿通性を向上させるように親水潤滑コートが施されていることが好適である。また、この先端チップ52の後端部、すなわち内筒24の先端近傍位置と、この先端近傍位置から基端側に向けて所定距離だけ離れた位置にはX線チップ54a,54bが配設されている。これらX線チップ54a,54bは内筒24の先端部や自己拡張型のステント60(図3参照)の体腔内の挿入位置を確認するためのものである。そして、X線チップ54a,54b上であって内筒24と外筒20との間に例えば上述したステント60が縮径状態で配設されるようになっている。さらに、この内筒24の略下字状の基端部56には、最外筒28の連結部材34が連結されている。したがって、内筒24はその基端部56に連結された最外筒28を有し、鉗子栓12や鉗子チャンネル14に挿入されたときには最外筒28の筒状部32で略固定されるようになっている。なお、この基端部56もガイドワイヤが挿通されるように開口している。

## [0016]

ステントデリバリーシステム10の手元側は、具体的には、図4ないし図6に示すように形成されている。図5および図6に示すように、連結部材34の先端部には、内筒24の軸方向に沿って前方側に延び、先端に係合用突起を有する筒状の係合部材62が形成されている。この係合部材62の係合用突起に筒状部32の基端部の内周が係合されて筒状部32と連結部材34とが接続されている。そして、内筒24の基端部には内筒24と同一軸上で、ガイドワイヤを挿通するために開口したポート56が配設され、このポート56にはさらに連結部材34の後端部が装着されている。このようにして、内筒24は最外筒28と接続している。

#### [0017]

また、外筒20の基端部には、先端側が外筒20の径とほぼ同じで、基端側が 拡径された拡径部42aとなっているコネクタ(外筒把持部)42が装着されて いる。このコネクタ42の先端側には、図4ないし図6中の手元側斜め上方に向 けて送水ポート66が形成されている。そして、拡径部42aの内周には、雌ね じ部72が形成されている。拡径部42aの内部の先端側には、例えばシリコー ンゴム材などの柔軟な材質からなる接合リング74が配設され、この接合リング74の基端部には、雄ねじ部76が形成された回転リング78が配設されている。したがって、雌ねじ部72と雄ねじ部76との螺着度合によって接合リング74が内筒24の軸方向に縮小および拡大し、この軸方向に対して直交する径方向に拡大および縮小するように変形することによって内筒24の外周に対して係脱可能となっている。このため、回転リング78をコネクタ42に対して締めたり、解放したりすると、外筒20と内筒24、および、外筒20と最外筒28とが固定状態と解放状態とに切り換え可能となっている。

このようにしてステントデリバリーシステム10が形成されている。

[0018]

(作用)

次に、この実施の形態にかかるステントデリバリーシステム10の作用について説明する。なお、図7に示すように、主に内視鏡80を把持して操作するのを医師Aとし、主にステントデリバリーシステム10の連結部材34を把持して操作するのを医師Bとする。

[0019]

医師Aまたは医師Bは、予めステントデリバリーシステム 100 外筒 20 と内筒 24 との間の所定の位置、この実施の形態では例えば内筒 24 に配設された X 線チップ 54a, 54b 上に自己拡張型のステント 60 を縮径状態で装填しておく。そして、医師Aまたは医師Bは、図 5 に示す回転リング 78 を締める方向に回転させる。すると、フリー状態の接合リング 74 はコネクタ 42 の拡径部 42 a内で押し潰されるように軸方向に弾性変形し、径方向に拡径する。このようにして接合リング 74 を内筒 24 の外周に当接させて内筒 24 と外筒 20 とを固定状態にしておく。すなわち、内筒 24 および最外筒 28 の外筒 20 に対する相対位置を固定状態(不動状態)にする(図 6 参照)。

[0020]

そして、医師Aはステントデリバリーシステム10を鉗子栓12から鉗子チャンネル14内に挿入し、内筒24内に挿通されているガイドワイヤに沿ってステントデリバリーシステム10の先端部を経乳頭的に胆管内部に導入する。したが

7/

って、外筒20および内筒24の先端部およびその近傍が経乳頭的に胆管内に挿 入される。

## [0021]

続いて医師Aは、X線透視下で内筒24に設けられたX線チップ54a, 54 bの位置を確認しながらステントデリバリーシステム10の最外筒28を鉗子栓 12および鉗子チャンネル14に対して進退させてステント60を留置する位置 (腫瘍部(狭窄部) 90)に位置決めして、ステントデリバリーシステム10の 鉗子チャンネル14に対する挿入長さを決める。すると、ステントデリバリーシ ステム10の最外筒28の筒状部32は、鉗子栓12および鉗子チャンネル14 との間の摩擦によって略固定される。そして、この状態で内視鏡80を操作する 医師Aは、ステント60の位置ずれが生じないように内視鏡80を操作し、上述 した位置決めされた腫瘍部90に対して保持しておく。また、医師Aは、ステン トデリバリーシステム10が鉗子栓12や鉗子チャンネル14に対して動かない ように、このデリバリーシステム10を例えば鉗子栓12の近傍で保持しておく

## [0022]

その後、ステントデリバリーシステム10の連結部材34を操作する医師Bは 、連結部材34を保持した状態で、図6に示す状態の回転リング78を緩める方 向に回転させて内筒24と外筒20間の固定状態を解除する。これにしたがって 外筒20と最外筒28間の固定状態が解除される(図5参照)。

#### [0 0 2 3]

医師Bは、連結部材34を保持した状態で、コネクタ42を手元側にゆっくり と引き込む。すなわち、回転リング78を内筒24のポート56に近接させる方 向に移動させる。このとき、最外筒28が鉗子栓12および鉗子チャンネル14 に対して略固定状態にあるので、内筒24および内筒24に装填されたステント 60は留置する位置に保持された状態を保つ。このため、外筒20が内筒24に 対して引き戻され、すなわち、外筒20が鉗子栓12や鉗子チャンネル14に対 して引き戻され、ステントデリバリーシステム10の先端ではステント60が縮 径状態の規制を失って先端側から拡張する。

## [0024]

さらにコネクタ42を手元側に引き込むと、外筒20が内筒24に対して後方側に移動するのでステント60が体腔に対して剥き出しになり、ステント60が後端部まで拡張してリリースされる。したがって、体腔内の所望の位置(腫瘍部90)にステント60が留置される。

## [0025]

さらに、ステントデリバリーシステム10が鉗子栓12および鉗子チャンネル 14内に配設された状態からこのデリバリーシステム10を手元側に引き戻して 最外筒28および内筒24をステント60内から引き抜く方向に移動させる。こ のため、内筒24の先端に設けられた先端チップ52がステント60の内腔を通 して引き抜かれる。その後、さらにステントデリバリーシステム10を手元側に 引き戻して先端部を胆管内から引き抜く。

## [0026]

(効果)

以上説明したように、この実施の形態によれば以下のことが言える。

内筒24は内視鏡80の鉗子栓12および鉗子チャンネル14と略固定される 最外筒28に連結されているとともに、最外筒28と内筒24との間に進退可能 に外筒20が配設されている。この状態で外筒20を操作すると、鉗子栓12お よび鉗子チャンネル14に対して相対的に外筒20のみが進退し、内筒24の位 置が保持されるため、ステント60を装填した内筒24の位置ずれを防止しなが ら所望の位置にステント60を留置することができる。

## [0027]

したがって、ステント60をリリースするときに医師A、医師B両者がタイミングを合わせて同時に操作を行う必要がなくなり、煩わしい作業を解消することができるので、ステントデリバリーシステムの操作性を向上させることができる。そして、医師Aは主に内視鏡80の操作に、医師Bはステントデリバリーシステム10の操作にそれぞれ専念することができ、ステント60の位置ずれを防止しながらステント60を所望の位置に容易に留置することができる。

#### [0028]

9/

また、最外筒28と外筒20とが直接摺動するようになっているので、余分な 空間を排除してステントデリバリーシステム10が太径化するのを防止すること ができる。

## [0029]

なお、この実施の形態では、図3に示すようなステント60を用いて説明したが、自己拡張型のステントであればこのような形状に限ることはなく、例えば線状部材が編込まれたステントであったり、ステントの外周をフィルム状の部材で覆ったようなステントであったりしても構わない。

また、この実施の形態では連結部材34を矩形状に形成したことを説明したが 、楕円形や円形など、好ましくは医師Bが把持し易い形状で、内筒24と最外筒 28とが相対的に移動不能に連結されるようになっていれば良い。

## [0030]

これまで、実施の形態について図面を参照しながら具体的に説明したが、この 発明は、上述した実施の形態に限定されるものではなく、その要旨を逸脱しない 範囲で行なわれるすべての実施を含む。

上記説明によれば、下記の事項の発明が得られる。また、各項の組み合わせも 可能である。

## [0031]

[付記]

(付記項1) 内視鏡のチャンネルに挿入可能な外筒と、

この外筒の内腔に挿通され、外筒に対して摺動可能な内筒と、

内筒上に装填された拡張可能なステントと、

内視鏡と内筒の相対位置を固定する手段と

を備えたステントのデリバリーシステム。

(付記項2) 前記内視鏡と内筒の相対位置を固定する手段は、

外筒の外に同軸上に、直接摺動可能な最外筒を備え、

前記最外筒と内筒とを連結する連結部材を備え、

最外筒は内視鏡の鉗子チャンネルと摩擦固定される付記項1に記載のデリバリーシステム。

(付記項3) 内視鏡と内筒の相対位置を固定する手段は、

外筒の外に同軸上に、直接摺動可能な最外筒を備え、

前記最外筒と内筒とを連結する連結部材を備え、

最外筒は内視鏡に取り付けられた鉗子栓と摩擦固定される付記項1に記載のデ リバリーシステム。

(付記項4) 前記外筒の遠位部の外周面には、親水潤滑コートが施されている付記項1に記載のデリバリーシステム。

(付記項5) 前記先端チップには、親水潤滑コートが施されている付記項 1に記載のデリバリーシステム。

[0032]

## 【発明の効果】

以上説明したように、この発明によれば、自己拡張型のステントをリリースする際にステントの位置ずれが発生し難く、簡単な操作でステントを所望の位置に 留置できるように操作性の向上を図ったステントデリバリーシステムを提供する ことができる。

## 【図面の簡単な説明】

#### 【図1】

(A) はステントを装着した状態のステントデリバリーシステムの概略図、(B) はステントを伸縮規制状態から解放した状態を示すステントデリバリーシステムの概略図。

#### 【図2】

内視鏡の鉗子チャンネルの基端部に装着される鉗子枠を示す概略図。

#### 【図3】

自己拡張型ステントの一例を示す概略図。

## 図4】

ステントデリバリーシステムの手元側を示す概略図。

#### 【図5】

ステントデリバリーシステムの手元側の断面図。

#### 【図6】

ステントデリバリーシステムの手元側の断面図。

## 【図7】

図1ないし図6に示すステントデリバリーシステムの操作を説明するための説明図。

## 【図8】

従来の技術にかかり、(A)はステントを装着した状態のステントデリバリーシステムの概略図、(B)はステントを伸縮規制から解放した状態を示すステントデリバリーシステムの概略図。

## 【図9】

図8に示すステントデリバリーシステムの操作を説明するための説明図。

## 【符号の説明】

10…ステントデリバリーシステム、12…鉗子栓、14…鉗子チャンネル、20…外筒、24…内筒、28…最外筒、32…筒状部(固定部)、34…連結部材、42…コネクタ(外筒保持部)、56…ポート(内筒基端部)、60…自己拡張型ステント、80…内視鏡、90…目的位置(腫瘍部)

【書類名】

図面

【図1】

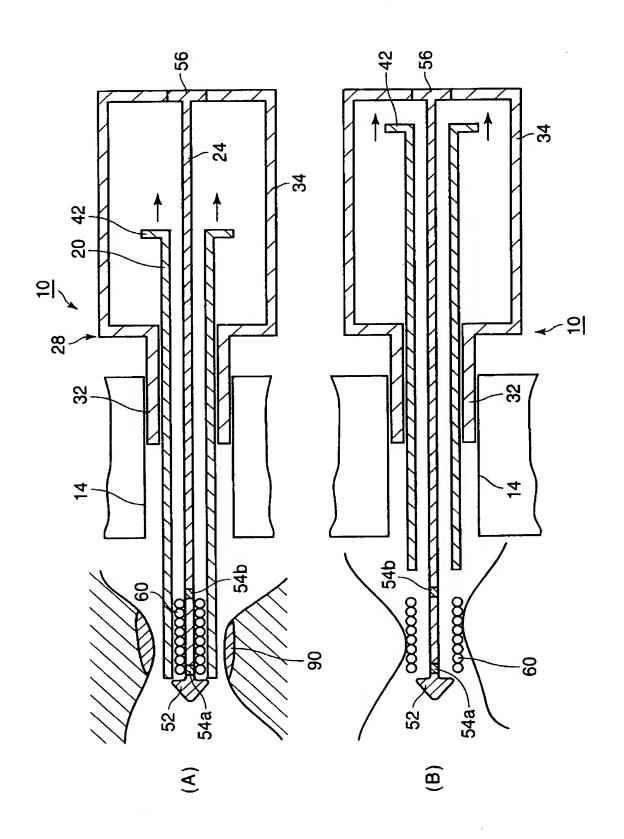
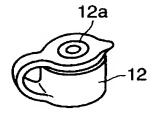
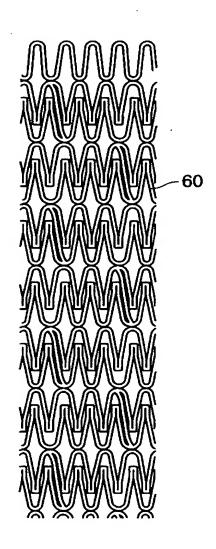
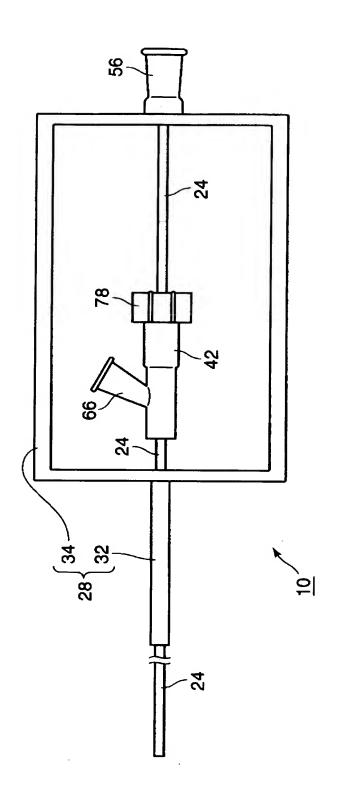


図2】

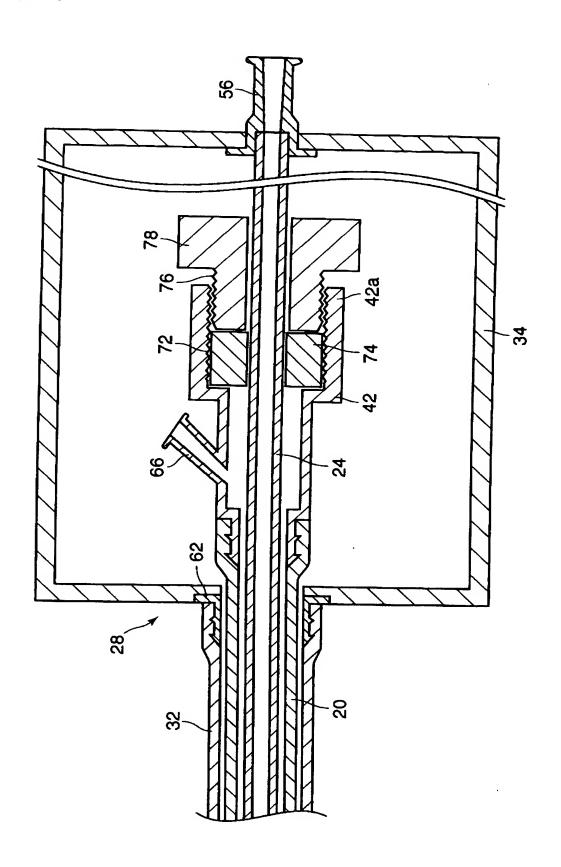


【図3】

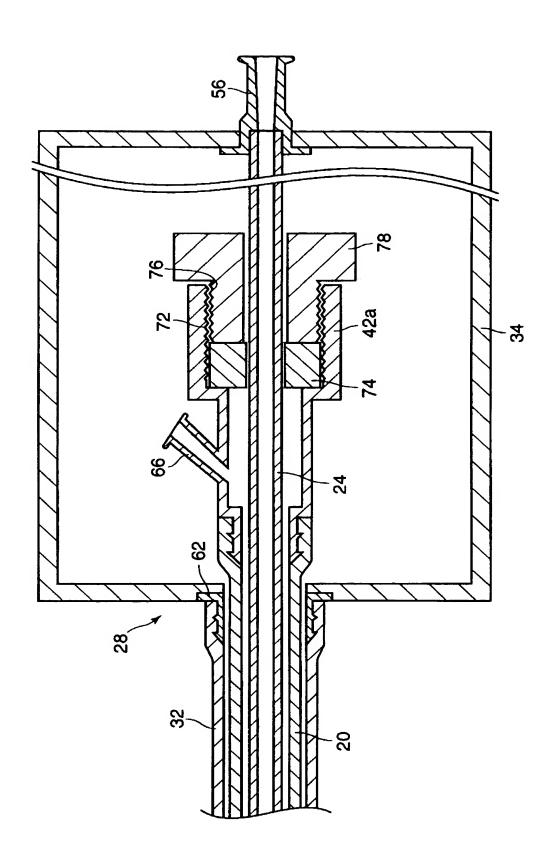




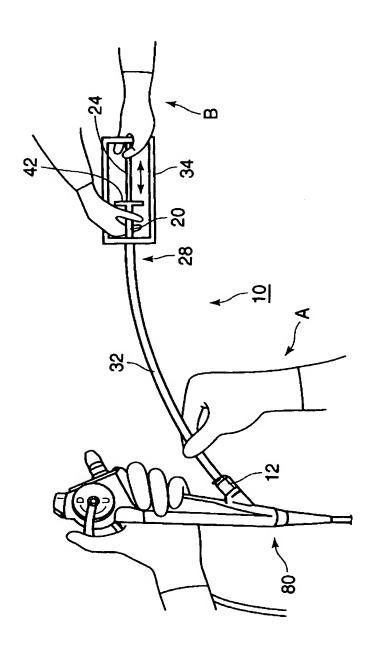
【図5】



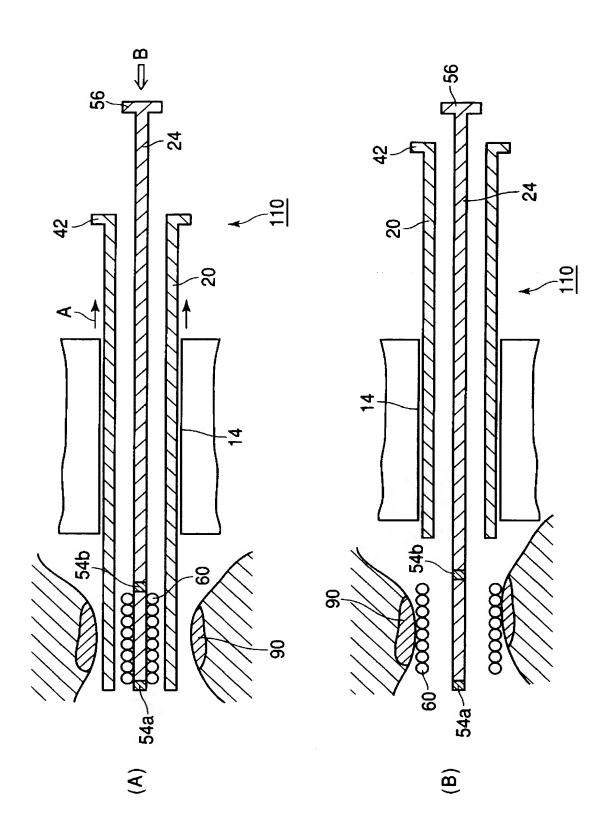
【図6】



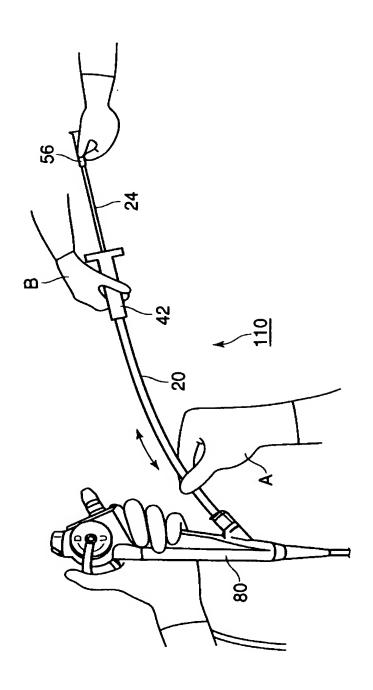
【図7】



【図8】



【図9】



【書類名】

要約書

【要約】

【課題】 自己拡張型のステントをリリースする際にステントの位置ずれが発生 し難く、簡単な操作でステントを所望の位置に留置できるように操作性の向上を 図ったステントデリバリーシステムを提供する。

【解決手段】 ステントデリバリーシステム10は、内視鏡内に挿通可能な外筒20と、この外筒20の内腔に挿通され、この外筒20に対して進退できるとともに、内視鏡に対して相対位置を略固定するための最外筒28を有する内筒24と、この内筒24に拡張可能に装填されるステント60とを備えている。

【選択図】 図1



## 出願人履歴情報

## 識別番号

[000000376]

変更年月日
変更理由]

1990年 8月20日

住所氏名

新規登録 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

オリンパス光学工業株式会社

2. 変更年月日 [変更理由]

2003年10月 1日

名称変更

 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

オリンパス株式会社